

**OMEGA ACADEMY, CURSO DE MÉTODOS NUMÉRICOS.**

Erika Jissel Gutiérrez Beltrán

Daniel Fernández Delgado

Frank Edward Daza González

Johanna Arias

Freddy Sebastián García

Profesor:

Walter German Magaña

Materia:

Métodos Numéricos

Universidad de San Buenaventura Cali

2014

**Guía de métodos numéricos.**

**Ingeniería Multimedia e Ingeniería de Sistemas**



# UNIDAD DIECIOCHO

## Matriz Inversa

Dada una matriz cuadrada  $A$ , si existe otra matriz  $A'$  del mismo orden que verifique:  $A \cdot B = B \cdot A = I$  ( $I =$  matriz identidad), se dice que  $B$  es la matriz inversa de  $A$  y se representa por  $A^{-1}$ .

Si existe la matriz inversa de  $A$ , se dice que la matriz  $A$  es inversible o regular.

Una matriz  $A$  de orden  $n$  ( $n$  filas y  $n$  columnas) tiene inversa cuando su rango es  $n$ , es decir, cuando el rango de dicha matriz coincide con su orden.

Primero se tiene un teorema:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

Si el determinante de  $A$  no es cero el inverso multiplicativo de  $A$  es:

$$A^{-1} = \frac{1}{|A|} \begin{bmatrix} a_{22} & -a_{12} \\ -a_{21} & a_{11} \end{bmatrix}$$

Ejemplo:

Encontrar  $A^{-1}$

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$$

Primero se halla el determinante de  $A$ :

$$|A| = (3)(4) - (5)(1) = (12) - (5) = 7$$

**Guía de métodos numéricos.**

**Ingeniería Multimedia e Ingeniería de Sistemas**



Luego se calcula la  $adjA$ .

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$$

$$A_{11} = 4 \quad A_{12} = -1$$

$$A_{21} = -5 \quad A_{22} = 3$$

Después con las respuestas se arma la matriz B y luego se obtiene  $B^T$  que es la  $adjA$ .

$$B = \begin{bmatrix} 4 & -1 \\ -5 & 3 \end{bmatrix}$$

$$B^T = \begin{bmatrix} 4 & -5 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} = adjA$$

A continuación se aplica el teorema

$$A^{-1} = \frac{1}{|A|} \begin{bmatrix} A_{11} & -A_{21} \\ -A_{12} & A_{22} \end{bmatrix}$$

**Guía de métodos numéricos.**

**Ingeniería Multimedia e Ingeniería de Sistemas**



$$A^{-1} = \frac{1}{7} \begin{bmatrix} 4 & -5 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{4}{7} & \frac{-5}{7} \\ -\frac{1}{7} & \frac{3}{7} \end{bmatrix}$$

Finalmente se comprueba el resultado:

$$AA^{-1} = I_2 = A^{-1}A$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{4}{7} & \frac{-5}{7} \\ -\frac{1}{7} & \frac{3}{7} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$a_{11} = (3)\left(\frac{4}{7}\right) + (5)\left(-\frac{1}{7}\right) = \frac{12}{7} - \frac{5}{7} = \frac{7}{7} = 1$$

$$a_{12} = (3)\left(-\frac{5}{7}\right) + (5)\left(\frac{3}{7}\right) = -\frac{15}{7} + \frac{15}{7} = \frac{0}{7} = 0$$

$$a_{21} = (1)\left(\frac{4}{7}\right) + (4)\left(-\frac{1}{7}\right) = \frac{4}{7} - \frac{4}{7} = \frac{0}{7} = 0$$

$$a_{22} = (1)\left(-\frac{5}{7}\right) + (4)\left(\frac{3}{7}\right) = -\frac{5}{7} + \frac{12}{7} = \frac{7}{7} = 1$$

**Guía de métodos numéricos.**

**Ingeniería Multimedia e Ingeniería de Sistemas**

